取扱説明書 H

jp

コマンドステーション

DO2000 / DO2001

一般用

1. 機能	2
2. 組立と取付	2
3. セットアップモード	3
4. 試運転	5
5. パラメータ	7
6. 特殊なアプリケーション	23
7. 技術データ	31

BEA--250566-JP-03

マークの意味

→ = 作業の目的

‖ = 重要な情報と操作

コマンドステーションDO200.は様々な分野の幅広い用途に使用出来ます。説明書は一般用説明書と適切な各用途用の説明書とで構成されます。すべての関連した設定は全バージョンとも同じくこの説明書に記載されています。

1.機能

コマンドステーション DO2000 / DO2001 はデジタルガイダーの用操作パネルです。

ケースとコマンドユニット ZC4070より構成されます。

コマンドステーション DO 2000はコンソールやキャビネットへの**埋め込み式**で DO 2001は**ハウジング型**ですのでどこにでも取付可能です。

2.組立と取付

‖ **各現場での安全、事故防止基準に従って下さい。**

ケーブルは破損の無いものを使用し適切なトルクで締め、電源線より距離をとって設置して下さい。CANバスでのシールド及び、信号線の総長は160mを超えないようにして下さい。

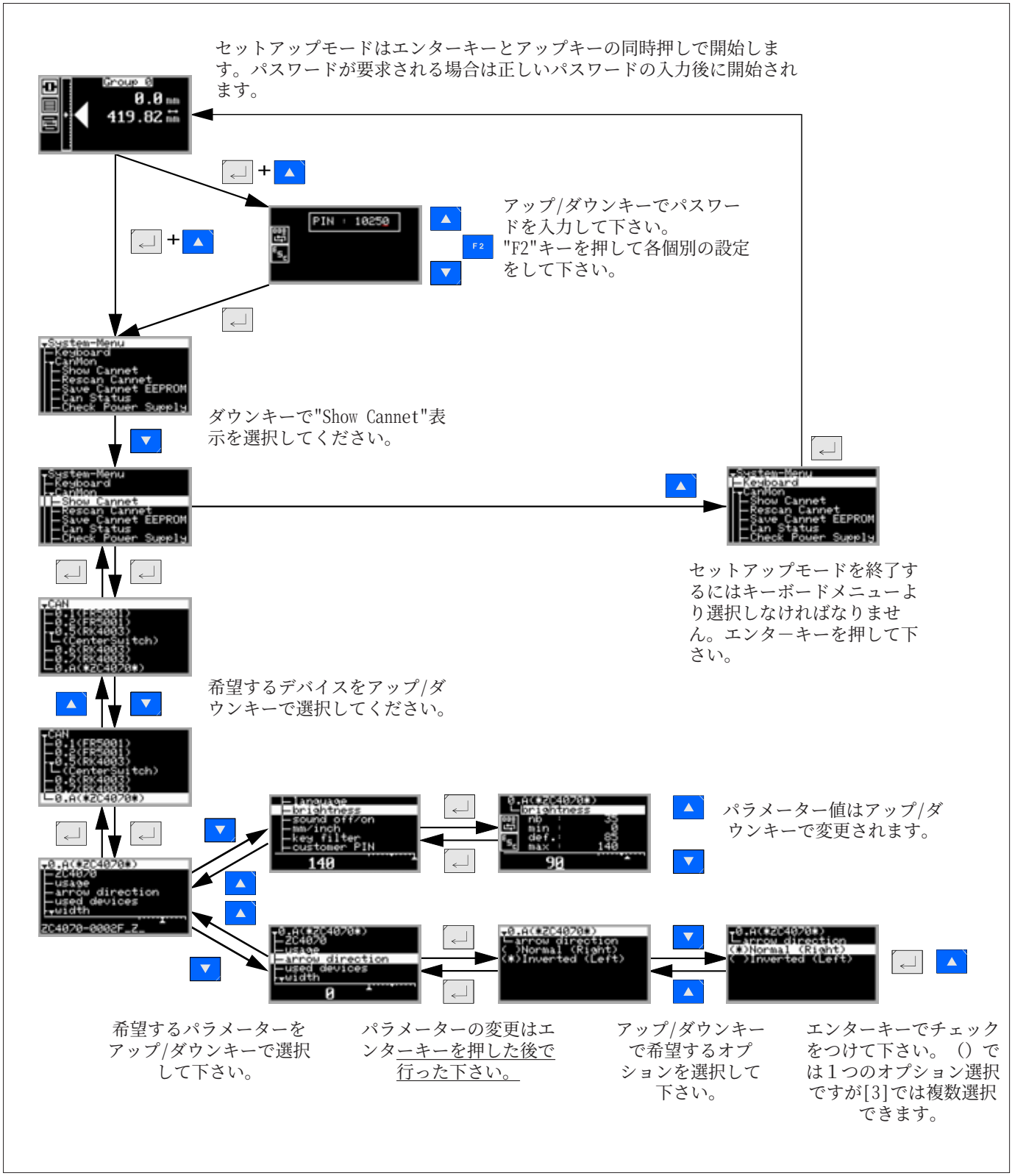
‖ 出来るだけコマンドステーションはウェブガイダーの見える位置に設置して下さい。

→ CANバスと電源線をコマンドステーションに接続して下さい。

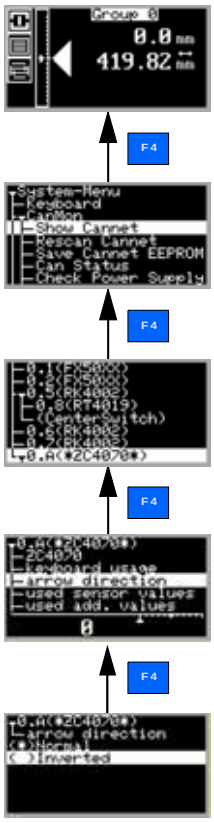
3.セットアップモード

セットアップモードでの設定は**有資格者が行って下さい。**
The following diagram documents basic operation in setup mode how parameters are displayed and changed. In setup mode the parameter values may be displayed by any device in the CAN network and the modifiable parameter values also changed.

3.1 セットアップモードの基本操作



3.2 重要な追記



セットアップモードへ戻る:

セットアップモードでの操作時に１つ前の段階へ戻ることができます。

1.3.1章でのセットアップモード時の基本操作が段階的に書かれています。

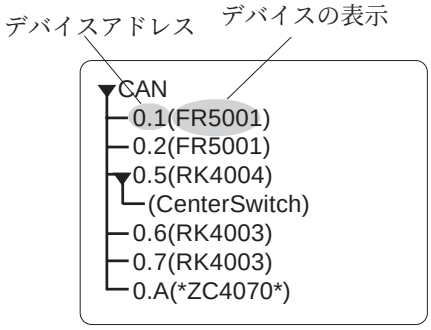
2.4.1章でのセットアップモード時の基本操作が段階的に書かれています。

セットアップモードの終了:

セットアップモードの終了は以下の手順で行って下さい：

1. 開始時のメニュー画面に戻ります。（セクション3.1 に記載 "セットアップモード時の基本操作"）.
2. 自動操作キー、センターストップキー、手動モードキーのどれかを押すとセットアップモードはどの画面であろうと終了します。

PC CANMONプログラムまたは、コマンドステーションDO200..より一つのデバイスをパラメータから実行できます。



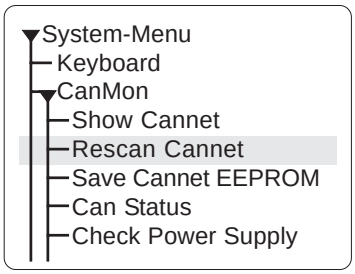
点滅しているアドレスは２つのデバイスがＣネットワーク上で同じデバイスアドレスが使用されています。

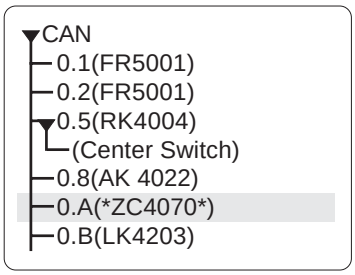
デバイスの説明が点滅していればそのデバイスは利用できません。（ＣＡＮＭＯＮで認識されていない）。

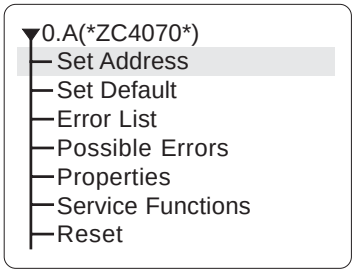
4.試運転

システム上のすべてのデバイスは電源とＣＡＮバスが接続されていなければなりません。

4.1 アドレス設定







システムが弊社ですでに構成されたものでしたらコマンドステーションＤＯ200.のアドレスはすでに設定されています。個別にオーダーされた場合は（スペアパーツ等）アドレスの確認／変更は以下の手順で行って下さい：

→システムメニュー画面よりセットアップモード（セクション４．１参照）

→ＣＡＮネット再スキャンを選択してエンターキーを押して下さい

→コマンドステーション (*ZC 4070*)にバーを移動してヘルプキーを押して下さい。

→アドレス設定メニューを選択してエンターキーを押して下さい。

設定したコマンドステーションのデバイスアドレスが表示されます。設定アドレスがブロックダイヤグラム通りならエンたーキーを２回押してアドレス設定メニューを終了、もしくは、以下の手順でデバイスアドレスを設定して下さい。

→アップ／ダウンキーを使ってグループ番号(Group)を入力して下さい。

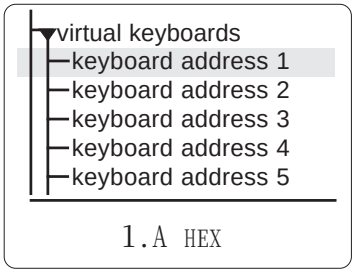
→エンターキーを押して下さい

→アップ／ダウンキーを使ってデバイス番号(Device)を入力して下さい。

→エンターキーを押してセットアドレスメニューを終了して下さい

→セットアップモードを終了して下さい。

4.2 バーチャルコマンドステーションのデバイスアドレス(マルチコマンド設定時のみ可)



２－８の仮想コマンドステーションのデバイスアドレスは以下のようにコマンドステーションパラメータに入力して下さい。

→セットアップモードを開始して下さい。

→ｷｰﾎﾞｰﾄﾞアドレス１のパラメータを選択して、グループ１の仮想コマンドステーションのデバイスアドレスを入力して下さい。

→該当するキーボードアドレスを２－７のパラメータを選択してグループ２－７の仮想コマンドステーションデバイスアドレスを入力して下さい。（数は仕様によります）

→セットアップモードを終了して下さい。

4.3 パスワードの割当

セットアップモードでの設定値はプロテクトをかけることができます。セットアップモードでの設定は以下の手順でしか入力できません。資格のない人が設定しないようにして下さい。パスワードの手順は以下のように定義する事をお勧めします：

→ セットアップモードを開始して下さい。

→ デバイス (*ZC 4070*) より顧客パスワードパラメータを選択して５桁の数値を入力して下さい。パスワードは１から３２７６７の中から選んでください。

パラメータ値にゼロを入力した場合はパスワード不要を選択 したことになります。

→ セットアップモードを終了して下さい。

間違ったパスワードを入力すると３回目以降は入力できなくなります。電源を一度切るとまた使用できます。

5.パラメータ

パラメータの省略は名称フィールドに記載されます。 デフォルトフィールドでの表示値は標準的な設定です、最小と最大は許可された限界値です。ユニットは ユニットフィールドに記載されます。詳細フィールドは各パラメータの機能を説明しています。

パラメータリストの詳細フィールドにイタリック体で書かれた文章はコマンドステーションのフィールドに表示されます。 テキストの表示はユーザー言語の選択に関係なく英語です。

5.1コマンドステーションDO 200.パラメータリスト

番号	名称	初期値	Min	Max	単位	詳細
..4.	ZC4070	2.5	2.0	2.5	E + L	ソフトウェアバージョン
..5.	ｷｰﾎﾞｰﾄﾞの用法	0	0	6		操作モード *keyboard usage* 0 = ウェブガイダー *Webguider* 1 = サポートビーム用操作パネル *Support* 2 = テンション用操作パネル *Tension* 3 = プリポジショニング操作パネル *Prepositioning* 4 = ElStretcher keyboard *Elsis* 5 = Electropalm keyboard *ElStretcher* 6 = Elsis keyboard *ElectroPalm*
..6.	arrow direction 矢印方向	0	0	1		ウェブの走行方向の表示 0 = 正方向 (ウェブの進行方向が右) *正方向* 1 = 反転 (ウェブの進行方向が左) *反対方向*
..7.	used sensor values センサー	0	0	FFFF	HEX	デバイス機器 (エラーモニタリング) **Support / Webguider - Keyboard:** 0x0001 = *右センサー* 0x0002 = *左センサー* 0x0004 = *右センサー1* 0x0008 = *左センサー1* 0x0040 = *ピボッティングフレーム* 0x0080 = *右サポートビーム* 0x0100 = *左サポートビーム* 0x0200 = *右サポートビーム1* 0x0400 = *左サポートビーム1 / Lengthmeter ZC5000* 0x0010 = *ラインセンサー* 0x0020 = *ラインセンサー1* **Tension-Keyboard : (DC 6000)** 0x0001 = 速度 *(Velocity)* 0x0002 = ウェブテンション 右 *(Tension right)* 0x0004 = ウェブテンション 左 *(Tension left)* 0x0008 = 速度 *(Speed)* 0x0020 = 合計テンション*(Sum)* 0x0010 = 合計テンション1 *(Sum 1)* 0x0040 = 位置信号出力 *(Controler output)* 0x0080 = 現在の直径 *(Diameter Actual)* **Tension-Keyboard : (ZC 4081)** 0x0001 = ウェブテンション右 *(Tension right)* 0x0002 = ウェブテンション左 *(Tension left)* 0x0004 = ウェブテンション右 1 *(Tension right 1)* 0x0008 = ウェブテンション左 1 *(Tension left 1)* 0x0020 = 合計 *Sum* 0x0010 = 合計 1 *Sum1*

No.	名称	ﾃﾞﾌｫﾙﾄ	Min	Max	単位	詳細
..8.	used add. values	0	0	FFFF	HEX	デバイス機器 (エラーモニタリング) 0x0001 = 取付け位置　左 *Mount Pos. Left* 0x0002 = 取付け位置　右　*Mount Pos. Right* 0x0004 = ウェブオフセット *Web Offset* 0x0008 = コントローラ目標値 *Guide Target* 0x0010 = コントローラ位置 *Guide Position* 0x0020 = 操作モード *System Mode* 0x0040 = ウェブ幅 *Width* 0x0080 = プリポジショニング *Pre Positioning* 0x0100 = ウェブ速度 *Web Speed*
..9.	幅					パラメータタイトル
.1.0.	出力モード	0	0	2		ウェブ幅の出力モード 0 = 出力しない*No Width* 1 = ウェブ幅/位置表示出力 *Show Width* 2 = 表示値の反転
.1.1.	right sensor adr 右センサーアドレス	0.0	0.0	7.F	HEX	右センサーのCANアドレス X.1 .. X.4 0.0 -> X.1 in own group
.1.2.	left sensor adr 左センサーアドレス	0.0	0.0	7.F	HEX	左センサーのCANアドレス X.1 .. X.4 0.0 -> X.2 in own group
.1.3.	right support adr 右サポートアドレス	0.0	0.0	7.F	HEX	右サポートビームのCANアドレス X.6 .. X.7 0.0 -> X.6 in own group
.1.4.	left support adr 左サポートアドレス	0.0	0.0	7.F	HEX	左サポートビームのCANアドレス X.6 .. X.7 0.0 -> X.7 in own group
.1.5.	ディスプレイ 解像度	0	0	2		表示解像度 (decimal points) 0 = 表示（ポイント無し） *No Point* 1 = 1ポイント表示 *One Point* 2 = 2ポイント表示 *Two Point*
.1.6.	モーター数	2	1	2		表示選択 1 = VS 352 のみ。 *Only VS 352.* 2 =それ以外のサポートビーム　カメラ、ワイドバンドセンサー *VS 35X.,CAN-Camera*
.1.7.	幅オフセット	0.0	-999.9	999.9	mm	ウェブ幅のオフセット量 小（mm）
.1.8.	幅オフセット　大	0	-30000	30000	m	ウェブ幅のオフセット量 大（m）
.1.9.	使用センサー	1	0	1		ディスプレイの選択 0 = サポートビーム位置 *Support Beam Pos.* 1 = ウェブ幅/ エッジ位置 *Web Width* 2X = 使用増加位置 *Use Mount Position* 4X = 監視サポートビーム位置 *Check Supports*
.2.0.	ユーザーパラメータ					ユーザーパラメータ
.2.1.	ﾊﾟﾗﾒｰﾀ 1	0.0	0.0	7F.FF	16進	オペレータが調整出来るパラメータ (DD.PPP) DD -> デバイスのアドレス (01..7F) PPP -> パラメータ番号 (04..FF)
.2.2.	ﾊﾟﾗﾒｰﾀ 2	0.0	0.0	7F.FF	16進	オペレーターが調整出来るパラメータ (DD.PPP) DD ->デバイスアドレス (01..7F) PPP -> パラメータ番号 (04..FF)
.2.3.	ﾊﾟﾗﾒｰﾀ 3	0.0	0.0	7F.FF	16進	オペレータが調整出来るパラメータ (DD.PPP) DD -> デバイスアドレス (01...7F) ppp -> パラメータ番号 (04...FF)

		番号	名前	ﾃﾞﾌｫﾙﾄ	Min	Max 単位 説明
.2.4.	ﾊﾟﾗﾒｰﾀ 4	0.0	0.0	7F.FF	HEX	オペレータが調整出来るパラメータ (DD.PPP) DD = デバイスアドレス (01...7F) PPP = パラメータ番号 (04...FF)
.2.5.	ﾊﾟﾗﾒｰﾀ 5	0.0	0.0	7F.FF	HEX	オペレータが調整出来るパラメータ (DD.PPP) DD = デバイスアドレス (01...7F) PPP = パラメータ番号 (04...FF)
.2.6.	ﾊﾟﾗﾒｰﾀ 6	0.0	0.0	7F.FF	HEX	オペレータが調整出来るパラメータ (DD.PPP) DD = デバイスアドレス (01...7F) PPP = パラメータ番号 (04...FF)
.2.7.	ﾊﾟﾗﾒｰﾀ 7	0.0	0.0	7F.FF	HEX	オペレータが調整出来るパラメータ (DD.PPP) DD = デバイスアドレス (01...7F) PPP = パラメータ番号 (04...FF)
.2.8.	ﾊﾟﾗﾒｰﾀ 8	0.0	0.0	7F.FF	HEX	オペレータが調整出来るパラメータ (DD.PPP) DD = デバイスアドレス (01...7F) PPP = パラメータ番号 (04...FF)
.2.9.	ﾊﾟﾗﾒｰﾀ 9	0.0	0.0	7F.FF	HEX	オペレータが調整出来るパラメータ (DD.PPP) DD = デバイスアドレス (01...7F) PPP = パラメータ番号 (04...FF)
.3.0.	ﾊﾟﾗﾒｰﾀ 10	0.0	0.0	7F.FF	HEX	オペレータが調整出来るパラメータ (DD.PPP) DD = デバイスアドレス (01...7F) PPP = パラメータ番号 (04...FF)
.3.1.	サービスモード	0	0	FFFF	HEX	Service activation for user parameters 0x0001 = Set Address 0x0002 = Show Scan 0x0004 = Show Error List 0x0008 = Show pos. Error 0x0010 = Service Functions 0x0020 = Show Properties 0x0040 = Device Reset 0x0080 = Set Default 0x0100 = Restore Param
.3.2.	仮想ｷｰﾎﾞｰﾄﾞ					パラメータタイトル
.3.3.	ｷｰﾎﾞｰﾄﾞｱﾄﾞﾚｽ 1	0.0	0.0	7.F	HEX	１番目の仮想キーボードアドレス 0.0 -> Keyboard deactivated
.3.4.	ｷｰﾎﾞｰﾄﾞｱﾄﾞﾚｽ2	0.0	0.0	7.F	HEX	２番目の仮想キーボードアドレス 0.0 -> Keyboard deactivated
.3.5.	ｷｰﾎﾞｰﾄﾞｱﾄﾞﾚｽ 3	0.0	0.0	7.F	HEX	３番目の仮想キーボードアドレス 0.0 -> Keyboard deactivated
.3.6.	ｷｰﾎﾞｰﾄﾞｱﾄﾞﾚｽ4	0.0	0.0	7.F	HEX	４番目の仮想キーボードアドレス 0.0 -> Keyboard deactivated
.3.7.	ｷｰﾎﾞｰﾄﾞｱﾄﾞﾚｽ 5	0.0	0.0	7.F	HEX	５番目の仮想キーボードアドレス 0.0 -> Keyboard deactivated
.3.8.	ｷｰﾎﾞｰﾄﾞｱﾄﾞﾚｽ 6	0.0	0.0	7.F	HEX	６番目の仮想キーボードアドレス 0.0 -> Keyboard deactivated

番号	名前	ﾃﾞﾌｫﾙﾄ	Min	Max	単位	説明
.3.9.	ｷｰﾎﾞｰﾄﾞｱﾄﾞﾚｽ 7	0.0	0.0	7.F	HEX	７番目の仮想キーボードアドレス 0.0 -> Keyboard deactivated
.4.0.	special keys					パラメータタイトル
.4.1.	Key Mode	0	0	FFFF	HEX	Special key transmit mode XXX0 send to MCP channel *Mcp Channel* XXX1 send to edit channel *Edit Channel* XXX2 send to host channel *Host Channel* XXX3 send to host channel *Service Channel* XX1X Application command for Enter Auto *CMD on Auto Key* XX2X Application command for Enter Center *CMD on Center Key* XX4X Application command for Enter Manual *CMD on Manual Key* XX8X Application command for Enter Help *CMD on Help Key* X1XX Application command for Enter F1 *CMD on F1 Key* X2XX Application command for Enter F2 *CMD on F2 Key* X4XX Application command for Enter F3 *CMD on F3 Key* X8XX Application command for Enter F4 *CMD on F4 Key* If the application command is not activated the key value is transmitted to the key channel.
.4.2.	Enter Auto Key	00A9	0	FFFF	HEX	transmitted key code for Enter Auto 00A9 -> SetPhoto 006F -> Trace Web 0 -> Disabled Application command activated : Value -> DCCP D : Target device 0 .. F CC : Application command 00 ..FF P : Parameter 0 .. F
.4.3.	Enter Center Key	0	0	FFFF	HEX	transmitted key code for Enter Center Application command activated : Value -> DCCP D : Target device 0 .. F CC : Application command 00 ..FF P : Parameter 0 .. F
.4.4.	Enter Manual Key	0	0	FFFF	HEX	transmited key code for Enter Manual Application command activated : Value -> DCCP D : Target device 0 .. F CC : Application command 00 ..FF P : Parameter 0 .. F
.4.5.	Enter Help Key	0	0	FFFF	HEX	transmitted key code for Enter Help Application command activated : Value -> DCCP D : Target device 0 .. F CC : Application command 00 ..FF P : Parameter 0 .. F

No.	名称	ﾃﾞﾌｫﾙﾄ	Min	Max	単位	説明
.4.6.	Enter F1 Key	00A9	0	FFFF	HEX	transmitted key code for Enter F1 00A9 -> SetPhoto 006F -> Trace Web 0 -> 無効 活動中のアプリケーションコマンド : 値 -> DCCP D : 目的のデバイス 0 .. F CC : アプリケーションコマンド 00 ..FF P : パラメータ 0 .. F
.4.7.	Enter F2 Key	0	0	FFFF	HEX	transmitted key code for Enter F2 活動中のアプリケーションコマンド : 値 -> DCCP D : 目的のデバイス 0 .. F CC : アプリケーションコマンド 00 ..FF P : パラメータ 0 .. F
.4.8.	Enter F3 Key	0	0	FFFF	HEX	transmitted key code for Enter F3 活動中のアプリケーションコマンド: 値 -> DCCP D :目的のデバイス 0 .. F CC : アプリケーションコマンド 00 ..FF P : パラメータ 0 .. F
.4.9.	Enter F4 Key	0	0	FFFF	HEX	transmitted key code for Enter F4 活動中のアプリケーションコマンド : 値 -> DCCP D : 目的のデバイス 0 .. F CC : アプリケーションコマンド 00 ..FF P : パラメータ 0 .. F
.5.0.	グローバル設定					パラメータタイトル
.5.1.	キーボードモード	4	0	7		仮想キーボードのオペレションモード 0 = 仮想キーボード (with own CAN address) *Virtual Keyboard* 1 = ソフトウェアキーボード(without own CAN address)*Software Keyboard* 2X = User-defined group designation active *Keyboard Name* 4X = Parameter fields are closed on opening the parameter list *Closed Folder* 8X = *Check CAN* 10X= *No Group Menu* 20X= *Slow Scan* 40X= *No Param Descr.*
.5.2.	言語	0	0	6		ユーザー言語 0 =英語 *English* 1 = 独語 *German* 2 = 仏語 *French* 3 = 西語 *Spain* 4 = 葡語*Portuguesse* 5 = 伊語 *Italian* 6 =日本語 *Japanes*
.5.3.	明るさ	60	0	140		表示のコントラスト
.5.4.	ｻｳﾝﾄﾞ ｵﾌ/ｵﾝ	1	0	1		キータッチ音 0 = タッチ音オフ *Off* 1 = キータッチ音オン ON *On*
.5.5.	mm/inch	0	0	1		mm と inchの表示を切り替える 0 = ミリmm表示 *mm* 1 = インチinch表示 *inch*

No.	名称	ﾃﾞﾌｫﾙﾄ	Min	Max	単位	説明
.5.6.	矢印範囲	10	0	10000	mm	Arrow display range in web guider keyboard = 0 sensor scanning range (+/- ranges) <> 0 absolute value
.5.7.	key filter 1 キーフィルター1	0	0	FFFF		キーフィルター, 該当キー 0x0001 = ヘルプキー Help - key 0x0002 = 上矢印キー Cursor Up - key 0x0004 = 下矢印キー Cursor Down key 0x0008 = センサー選択 Select Sensor 0x0010 = セレクトサポートSelect Support 0x0020 = キーボード変更Change Keyboard 0x0040 = Search Edge 0x0080 = センサーフリーSensor Free 0x0100 = オシレーション Oscillating 0x0200 = グループ変更 Change Group 0x0400 = マルチ操作 Multi Keyboard 0x0800 = ウェブガイダー自動Web guider Auto 0x1000 = ウェブガイダーセンターWeb guider Center 0x2000 = ウェブガイダー手動Web guider Manual 0x4000 = サポート手動Support Manual
.5.8.	key filter 2 キーフィルター2	0	0	FFFF		Key filter, key inhibiting 0x0001 = Edit PrePos 0x0002 = Set PrePos 0x0004 = Tension Mode 0x0008 = Edit Te Value 0x0010 = Fast Stop 0x0020 = Tension Auto 0x0040 = Tension Manual 0x0080 = Start Material 0x0100 = Stop Material 0x0200 = Toggle Inspec.
.5.9.	パスワード	0	0	32767		ユーザーのパスワード 0 = パスワード無効
.6.0.	サービスの無効	0	0	FFFF		基本機能を無効にする。 0x0001 =パラメータ編集不可 *Parameter Edit* 0x0002 =拡張セットアップモード使用不可 *Extended Parameter* 0x0004 =アドレス設定不可 *Set Adress* 0x0008 =デフォルト値設定不可 *Set Default Values* 0x0010 = サービス機能h不可 *Service Functions* 0x0020 =CAN ネットワークの保存h不可 *Can Net Backup* 0x0040 =ユーザーパラメータ編集不可 *Edit User Param* 0x0080 =プリポジショニングパラメータ *Preposition*
.6.1.	ｽｷｬﾝﾀｲﾑ *10ms	12	5	100	10 ms	CANMONのタイムアウト時間
.6.2.	デバイス検索	0.0	0.0	7.F	HEX	Digital output device CAN address (group lamps) -> IO Usage = 4 / 0 -> 機能停止 Group 0 -> Bit0 ... Group 7 -> Bit 7
.6.3.	運転時間記録	-	0	65364	h	延べ動作時間のカウンター
.6.4.	ソフトウェア	0F	0F	0F		ソフトウェア起動 0x0001 = マルチ操作 *Multi Keyboard* 0x0002 = プリポジショニング *Pre Positioning* 0x0004 = ウェブテンション *Tension* 0x0008 = Elsis *Elsis* 0x0010 = Paper *Paper* (ElStretcher + Electropalm)
.6.5.	メインループ	-	0	65364		Mainloop-runs per second

5.2 パラメータの説明

パラメータ値	ソフトウエアバージョン
2.**0**	A
2.**1**	B
2.**2**	C
2.**3**	D
2.**4**	E
2.**5**	F
etc.	

コマンドステーションのパラメータ (parameter ..4. to .4.4.) はそれらのコマンドステーションと一致します。

..4. ZC 4070

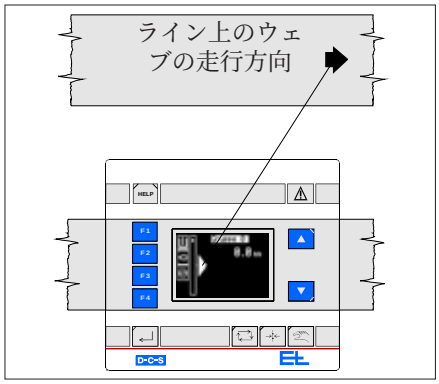
コントロールカードソフトウエアバージョンの電流の表示　点の後ろはソフトウェアバージョンを表しています。

0.A(*ZC4070*)
keyboard usage
(*) Web guider
( ) Support
( ) Tension
( ) Prepositioning
( ) Elsis
( ) Elstrecher

..5. キーボードの用法

電源を入れるとコマンドステーションは自動に接続しているデバイスや選択したアプリケーションモードを見つけます。このパラメータを使い確定し、一度動作電圧供給すると表示されます。

そうでなければオペレーションモードの選択はコマンドステーションの"Web guider"モードで始ります。



0.A(*ZC4070*)
arrow direction
(*) Normal
( ) Inverted

..6. 矢印方向

コマンドステーション上のウェブ方向の矢印はライン上のウェブの走行方向に合わせなければなりません。もし矢印を逆方向に変更する時はパラメータ値を逆に変更しなければなりません。

0.A(*ZC4070*)
used sensor values
[*] Right Sensor
[ ] Left Sensor
[ ] Right Sensor 1
[ ] Left Sensor 1
[ ] Pivoting Frame
[ ] Right Support

..7. used sensor values

特定の機器(センサー，アクチュエーター，サポートビーム etc.)のエラーはコマンドステーションで確認できます。これらの機器の目的に関してはここで選択し、確認できます。 一つの機器にエラーが発生した場合特定のデバイスが"エラーコード"パラメータに出力され、"Help"キーが点灯します

エラーの確認は次のデバイスで確認できます。:

- アクチュエーター/ サポートビーム

右センサー	右センサーの監視
左センサー	左センサーの監視
右センサー 1	右センサー１の監視
左センサー 1	左センサー１の監視
ピボットフレーム	アクチュエーターの監視
右サポート	右サポートビームの監視
左サポート	左サポートビームの監視
右サポート 1	右サポートビーム１の監視
Left Support 1/ Lengthmeter ZC 5000	左サポートビーム１の監視 Monitoring of the length meter (ELSIS only)
ラインセンサー	ラインセンサーの監視
ラインセンサー 1	ラインセンサー１の監視

- ウェブテンション (DC 6000)

速度	ウェブ速度の監視
テンション右	ウェブテンション右の監視
テンション左	ウェブテンション左の監視
速度	リールスピードの監視
合計	右と左のウェブテンションの合計信号の監視
合計 1	右と左のウェブテンションの合計漏れ信号の監視
ｺﾝﾄﾛｰﾗｰ出力	位置決め信号の監視
現在の直径	リール直径の監視

- ウェブテンション (ZC 4081)

テンション右	右ウェブテンションの監視
テンション左	左ウェブテンションの監視
テンション右 1	右ウェブテンション１の監視
テンション左 1	左ウェブテンション１の監視
速度	リールスピードの監視
合計	右と左のウェブテンションの合計信号の監視
合計 1	右と左のウェブテンションの合計信号の監視

..8. used add. values

内部のデバイスプロセスで命令の監視をすることができます。ここでは正確な信号をキャンバスに送れるかどうかチェックします。 監視信号が送れていないときは"HELP"キーの左のLEDが点灯します。

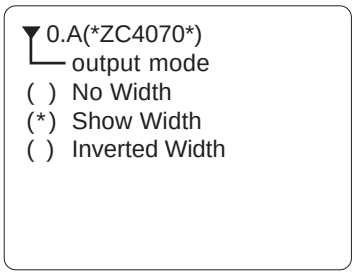
以下の信号は見ることができます:

0.A(*ZC4070*)
└ used add. values
[*] Mount Pos. Left
[ ] Mount Pos. Right
[ ] Web offset
[ ] Guide Target
[ ] Guide Position
[ ] System Mode

取り付け位置　左	左取り付け位置
取り付け位置　右	右取り付け位置
ウェブオフセット	ウェブオフセット
ガイド目標	アクチュエーター目標位置
ガイド位置	アクチュエーターの現在の位置
システムモード	オペレーションモード
幅	ウェブ幅
プリポジショニング	プリポジショリング
ウェブ速度	ウェブ速度

..9. 幅

タイトル表示



.1.0. 出力モード

"Show width" はウェブ位置/ウェブ幅をコマンドステーションで表示します。この表示は(プラス↔ マイナス)"inverted width"によって反転します。"No Width" は出力なしです。

.1.1. 右センサアドレス

.1.2. 左センサアドレス

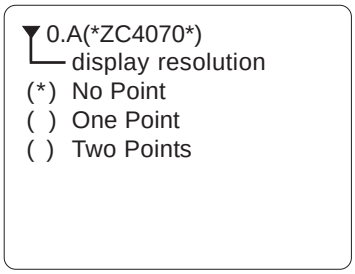
.1.3. 右サポートビームアドレス

.1.4. 左サポートビームアドレス

センサとサポートビームは同じデバイスグループのコマンドステーションから立ち上げます。セッテイングがない場合は４個のパラメータを要求できます。

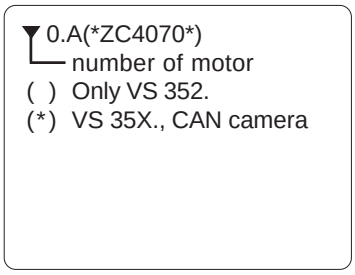
センサとサポートビームがコマンドステーションで違うデバイス番号にあるとき、デバイスと番号を適切パラメータでセットしなければなりません。

.1.5. ディスプレイ解像度



ディスプレイの解像度は少数点の後最大２ヶ所セットできます。

.1.6. モーター数



このパラメータを決めるにはサポートビームのタイプに関係します。 サポートビームにモーターは１つだがセンサー用台車が２つある場合（VS 352.)ウェブがマシンセンターに、センサースキャン範囲の中央位置する必要があるます。

もしサポートビームの代わりにカメラ、またはFE80ワイドハンドセンサを使用する時は必ず"VS 35X.,CAN camera"を選択してください。

.1.7. 幅オフセット

.1.8. 幅オフセット 大

二台のセンサでウェブを見ている場合ウェブ幅が表示されます。センサ１台の場合は希望の位置で表示されます。"幅オフセット""幅オフセット大"は幅表示の調整または、位置の調整を行います。

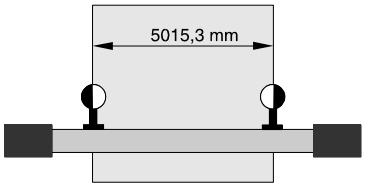
ウェブ幅のキャリブレーション(2センサ,1または2カメラ,2ワイドハンドセンサFE80..)ウェブ幅の仕様テンプレートで移動/スキャンレンジを仮定しておく必要があります。位置データのキャリブレーション時には(片エッジスキャン用,1センサ,1カメラ1ワイドハンドセンサFE80..)キャリブレーション時に位置データが表示される用に仮定してください。

電動のサポートビームセンサを使用している時は"Seach edge"モードでウェブエッジを位置決めできます。

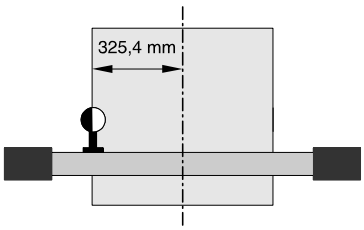
サポートビームにモーターは1つだがセンサ用台車が2つある場合(e.g. VS 352.)ウェブマシンセンターにセンサスキャン範囲の中央に位置するようにしてください。ウェブは左右どちらかにわずかにずれるかもしれません。

表示値に要求された値より変位がみられる場合は(計算上のウェブ幅/位置データ)オフセットを以下を参考にして修正する必要があります。

例:



ウェブ幅: 5015,3 mm
DOでの表示: 108,3 mm
オフセット: 0,0



位置データ: 325,4 mm
DOでの表示: 365,8 mm
オフセット: 229,2

このオフセットは次の式で計算できます:
Parameter "幅オフセット大" + parameter "幅オフセット" + ウェブ幅/位置データ - 表示

= 0 + 0,0 + 5015,3 -108,3
= 4907,0

= 0 + 229,2 + 325,4 - 365,8
= 188,8

注意: オフセット値が999,9 mm以上になればパラメータの"width offs, t big"5番目前から入力してください。

"ウェブオフセット大"の入力
parameter: **4**
"ウェブオフセット"の入力
parameter: **907,0**

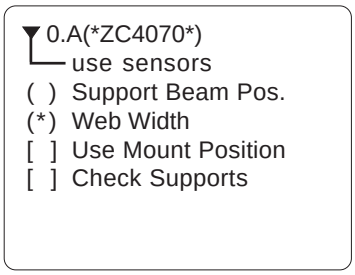
"ウェブオフセット大"の入力
parameter: **0**
"ウェブオフセット"入力
parameter: **188,8**

重要! "インチ" 値は必ずmmで換算しておいて下さい。 (1 inch = 25.4 mm).

以下のセンサを使用する場合ウェブ幅/位置データのキャリブレーションは同様に行ってください。

センサ:	**表示タイプ:**
1 1台又は2台のカメラ	ウェブ幅/位置データ
2 ワイドバンドセンサFE 80..	ウェブ幅
1 ワイドバンドセンサ FE 80..	位置データ

.1.9. use sensors



サポートビームかエッジポジションはコマンドステーションDO 200..に表示されます。 サポートビーム位置(support beam oos.)場合、台車の位置や二つの台車の位置の距離が表示されます。 エッジポジション(web width)センサ信号の場合は表示可能です。 台車位置が変わらなくてもウェブポゾションの変更は表示されます。読み取れないウェブは値なしと表示されます。

ウェブ幅は次の方程式によって範囲の予測をします。:

Support Beam Pos.: (PR-LR)+offset+(MR-LR)

Web Width.: (SR-SL)+(PR-LR)+offset+MR-LR)

SR = 右センサ
LR = 左センサ
PR = 右サポートビーム
PL = 左サポートビーム
MR = 右取り付け位置
ML = 左取り付け位置
Offset = parameter ".1.7. width offset"+ parameter ".1.8. width offset big"

"Use mount position" と "Check supports" のメニューオプションは特別なアプリケーションのためにあります。マウントポジション値 "Use mount position"はディスプレイに組まれています。

サポートビームは"Check Supports"で監視されています。

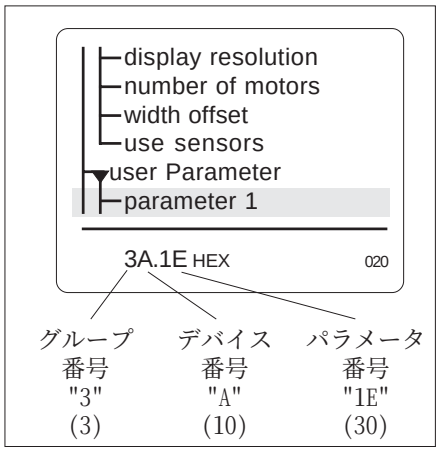
.2.0. ユーザーパラメータ

ユーザーパラメータ

.2.1. パラメーター 1
.2.2. パラメーター 2
.2.3. パラメーター 3
.2.4. パラメーター 4
.2.5. パラメーター 5
.2.6. パラメーター 6
.2.7. パラメーター 7
.2.8. パラメーター 8
.2.9. パラメーター 9
.3.0. パラメーター 10

本来パラメータ値を変えると,適切なパラメータをセットアップの変更,選択しなければならない。いくつかのステップは希望パラメータに近づくよう実行しなければならない。

マシンオペレータの補助オプションはセットアップモードにアクセスすることなく正確なパラメータを開けれます。 このようにして何気ないパラメータの変更の危険性を減らします。



１０のパラメータのいくつかは押しボタンで変換し正確なパラメータ2.1から3.0を呼び出さなければならない。生産中に必要とされるパラメータ(例エラーメッセージ、ガイダーの最適化パラメータ等) がここで割り当てられます。

パラメータ１から開始して他にならって１０のパラメータが割り当てられた。もしパラメータ割り当てが変更又は削除された場合は、該当するパラメータ値は" ０" にしなければならない。
グループとデバイス番号は点の前に表示され、パラメータ番号はその後ろです。　　各数値は１６進法です!

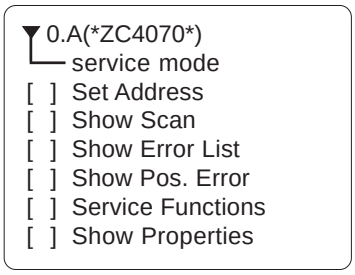
簡単なパラメータの入力方法は次の通りです

→"Basic operation in setup mode"基本操作設定モードより希望パラメータを選択してください

→ヘルプキーを押して下さい

→"Set user param"ユーザーパラメータ設定メニューを選択してください

→ エンターキを押してください　ユーザーパラメータリストの最初の空の項目 (".2.1. parameter")は自動的に設定されます



.3.1.　サービスモード

同様にパラメータ2,1から3,0で次の機能を選び続いて"Help" キーを押し直接呼び出します

Set Address	Swift addressing of certain certain components
Show Scan	センサ及びカメラの表示
Show Error List	コマンドステーションのエラーの表示
Show pos. Error	コマンドステーションに関するすべてのエラーの表示
Service Funnctions	特定のサービス機能の呼び出し
Show Properties	特定のデバイスの表示
Device Reset	Trigger reset
Set Default	デバイス値の取り込み
Restore Param backup command	Reloading of parameter values stored following a b

.3.2.　仮想キーボード

タイトル

.3.3.　キーボードアドレス　1

.3.4.　キーボードアドレス　2

.3.5.　キーボードアドレス　3

.3.6.　キーボードアドレス　4

.3.7. キーボードアドレス 5

.3.8. キーボードアドレス 6

.3.9. キーボードアドレス 7

コマンドステーションの特徴として一つのコマンドステーションを通して最大８グループのオペレーションが可能な"multi-command" 機能があります。 それぞれの仮想コマンドステーションの特性は自らパラメータを記憶します。

仮想コマンドステーションのデバイスアドレスの1st仮想コマンドステーションはパラメータ3.3、キーボードアドレス1に入力すべきです。2nd仮想コマンドステーションはパラメータ3.4、キーボードアドレス2に入力します。etc.

.4.0. special keys

タイトル表示

.4.1. key mode

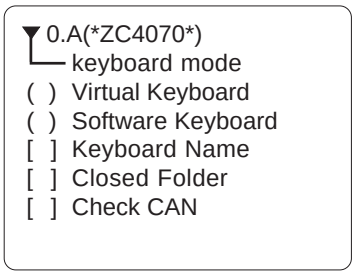
bis

.4.9. enter F4 key

サービス員のみ

.5.0. グローバル設定

タイトル表示



.5.1. キーボードモード

仮想キーボードとソフトウェアキーボードの二つのメニューオプションは適切なマルチコマンドです。そのため仮想キーボードメニューオプションのマルチコマンドの標準なアプリケーションを選びます。仮想キーボードはCANネットワークや二度割り当てられなかったアドレスを調整します。

スペシャルアプリケーションの場合ソフトウェアキーボードメニューオプションが選ばれます。ここでは仮想キーボードのアドレスの割り当てが可能です。それから仮想キーボードのあらかじめ割り当てられたアドレスよりも詳しいデバイスのアドレス設定が可能です。最大７つの詳しいアドレスは他のデバイスでも利用できます。

"キーボード名"メニューオプションの許可はグループの意味を自由に選択し表示します。グループの意味を表示せずに場所を入力するのがより望ましい。場所の指示の仕方はこの解説のto chapter 5.1.を参照にしてください。

メニューオプションの"Closed Folder"リストのパラメータを短くするため一つのパラメータを選択しますそしてパラメータタイトルが表示されます。 リストはこのようにして短くしたりパラメータを探すのを円滑にします。もし選択したバーが所

有のパラメータブロックに置かれていれば後で"Acknowledge"を押してください。

コマンドステーションが故障の場合 (possibly in conjunction with a large CAN network) "Check Can"メニューオプションを選択してください。そのメニューオプションは普段の作業では選んではいけません。

複数のコントロールステーションを使う場合メニューアイテムの"No Group Menu"を使います。一つのグループからほかに切り替えるのは"F 4"キーです。

問題はラージCANネットワークの読み取りをつなぐときに起こるかもしれない。メニューアイテムの"Slow Scan"を選べばそのネットは減速する。

パラメータリミット値は必要ならば、10の各種のユーザーパラメータは空白にできます。そのためには"No Param Descr."を選びます。パラメータ値は入力が必要です。

0.A(*ZC4070*)
└ language
( ) English
(*) German
( ) French
( ) Spain
( ) Portuguese
( ) Italien

.5.2. 言語

いろいろな言語が利用できます。ユーザーの要求の表示とヘルプメニューは言語の選択で表示されます。

▌ サービスレベルは英語で利用できます。

.5.3 明るさ

ディスプレイが読みづらい時に明暗を調整してください。

.5.4. サウンド オン/オフ

0.A(*ZC4070*)
└ sound off/on
( ) Off
(*) On

キーに割り当てられた音は認知した時になります。音はスイッチオフで鳴らないようにすることができます。

.5.5. mm/inch

0.A(*ZC4070*)
└ mm/inch
(*) mm
( ) inch

コマンドステーション DO 200. (ウェブ幅、ウェブオフセット、オシレーションストロークなど) 長さの表示はmmかinchが望ましい。

▌ 表示に関係なくすべてのパラメータの値(ウェブ幅表示のオフセット etc.)はmmで入力されています。もしインチの値を使用するならmm入力より前に転換する必要があります。

5.6. 矢印範囲

現在のウェブ位置はLEDバーで表示されます。ウェブエッジが目標位置にあれば２つのLEDが真ん中で点灯します。ウェブエッジが目標位置より遠ければより多くのLEDが点灯します。LEDバーの解像度はここで確定します。

0点はセンサーの計測範囲を20LED区分以上均一に分配し合わせる。　例として特定のセンサーの計測範囲は±10mmであれば1mmを表します。

番号の入力をすれば20　LED区分はこの値により分離します。.数字の仕様はmmを利用します。例えば4の値を入力すればウェブエッジのLED区分は最大±2の起動活動になります。

.5.7. キーフィルター 1

0.A(*ZC4070*)
└ key filter 1
[ ] HELP Key
[ ] Up Key
[ ] Down Key
[ ] Select Sensor
[ ] Select Support
[ ] Change Keyboard

コマンドステーションDO』200.のキーを無効にします。

無効になったキーは次々に選べマークできます。

▌すべてのキーが無効でもセットアップモードは可能です。

.5.8. キーフィルター 2

0.A(*ZC4070*)
└ key filter 2
[ ] Edit PrePos
[ ] Set PrePos
[ ] Tension Mode
[ ] Edit Te Value
[ ] Fast Stop
[ ] Tension Auto

キーは直接無効にならないが、キーによって一部の機能が可能です　以下の機能が無効にできます:

Edit PrePos	Change pre-positioning values
Set PrePos	Start pre-positioning starten command
Tension Mode	Operaing mode switch-over (web tension)
Edit Te Value	Change web tension values
Fast Stop	Fast stop (web tension)
Tension Auto	自動 (web tension)
Tension Manual	手動 (web tension)
Start Material	Start new material (Elsis)
Stop Material	Stop current material (Elsis)
Toggle Inspec.	Inspection interruption (Elsis)

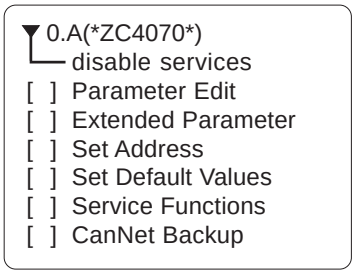
.5.9. customer pin

すべてのセットアップモードのセッティングは大まかないろいろな数によって保護されている。セットアップモードのセッティングは一つのパスワードの入力で可能になります。資格のない人がセットアップモードを利用しパスワードの変更をしないでください。 We recommend the specification of a password to preven unauthorised persons accessing setup mode.

パスワードは1から32767の間で選択できます。

パラメータ値を０を入力すれば、パスワードなしと要求されます (delivery status).

間違ったパスワードを入力すると３回目以降は入力できなくなります。一度電源を切るとまた使用できます。



.6.0. 無効なサービス

次の基本機能は無効です。:

パラメータ変更	パラメータ変更
Extended Parameter	Change parameters in extended setup mode
Set Address	Component address setting
Set Default Values	Load default values
Service Functions	Service functions
CanNet Backup	String of Can network (backup)
Edit User Param	Change user parameters
PrePosition Param	Change pre-positioning parameters

.6.1 スキャンタイム *10 ms

サービス員のみ

.6.2. digout device

特別なアプリケーション

.6.3. 運転時間記録

運転時間記録

.6.4. ソフトウエア コード

活動中のソフトウエアモジュールの表示

.6.5. メインループ

サービス員のみ

6.特殊なアプリケーション

コマンドステーションの重要な設定やコントロールの設定を記載しています。以下の設定はすぐに必要なものではありませんが、いくつかの表示や設定をお勧めします。

特殊なアプリケーションは２つのグループに分けられます:

6.1 全体のデバイス設定 General devaise settings

6.2 特定のデバイス設定 Specific devaise settings

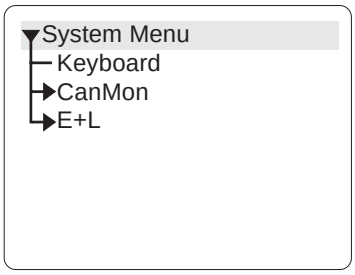
6.1 全体の設定

全体のデバイス設定とは個々のデバイスの設定ではなくグループ内の全デバイスの設定です。

次のメニュー選択はすべて次の例に従って始められます:

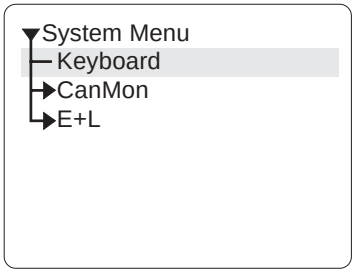
→ セットアップモードより (セクション 3.1) "System menu " システムメニュー画面に移動して下さい。

→ 希望のメニュー画面にバーを移動させて、エンターキーを押して下さい。

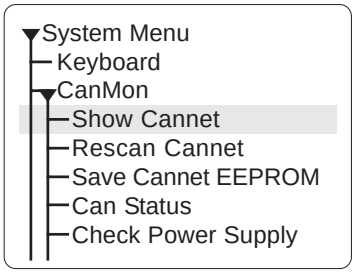


矢印の近くのメニュはさらにメニューオプションを呼び出すことができることを意味してます。適切なメニュー目的とそれらの認識によって残りのメニューオプションが開かれます。

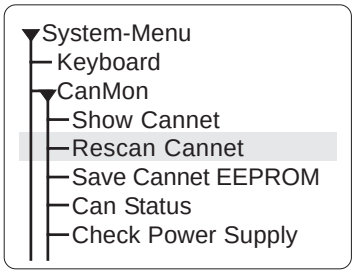
ユーザーメニューに戻ります (quit system menu).

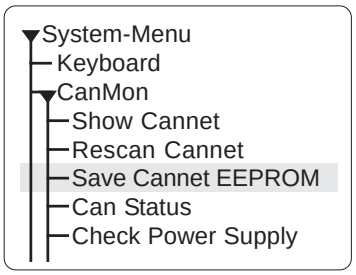


パラメータ表示と変更の一般的な紹介メニューです。
(see also "Setup mode" chaper).

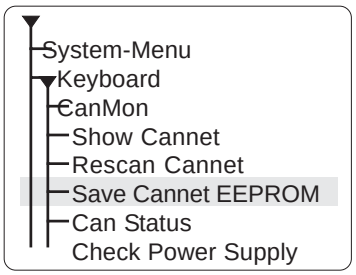


同じ機能として"Show Cannet"メニューオプシションの付け加えとしてネットワーク全体の再読み込みの機能があります。eCANネットワークの機能（例えば、デバイスの追加、新しいソフトウエア）の変更をすれば再読み込みは行うべきです。





一度すべてのコマンドステーションの設定が完了すれば"EEPROM"で保存するべきです。　設定が保存されたら電源を一度切断して下さい。次回の電源投入時から有効となります。



"CAN Status"メニューの表示はメッセージの送信エラーが発生した時、以下に分類されます:

警告　　：送受信が難しいまたは再送受信後に成功した。

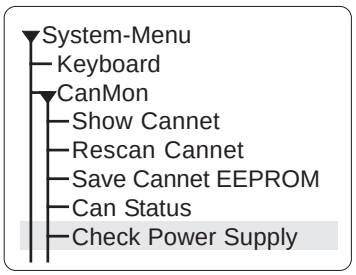
エラー　　：メッセージの送受信ができない。

通信エラー　：回線エラーにより通信システムが切断された。

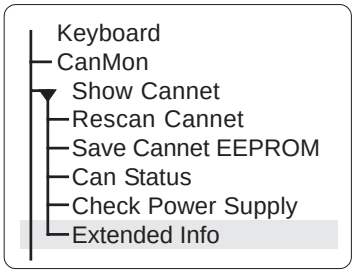
オーバーラン：コマンドステーションが見失ったことによるメッセージ受信

REC　　：内部CANカウンターの受信エラー

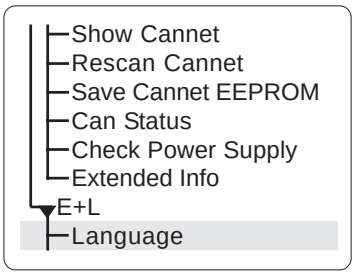
TEC　　：内部CANカウンターの送信エラー



コマンドステーションが正確に作動するための確認、操作電源は適正な電圧範囲であること。電圧確認メニューで現在の電圧の波形が表示されます。そして最高電圧と最低電圧は保存され画面上部に表示されます。データは表示中、常に更新されます。

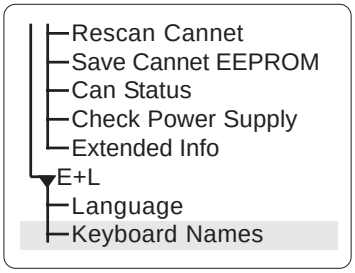


このオプションメニューは特定のサービスエンジニアだけが行って下さい。以下の希望するグループの選択とエンターキーを押すことによりCANバスで接続されたデバイスにすべてのデータやメッセージを送信します。

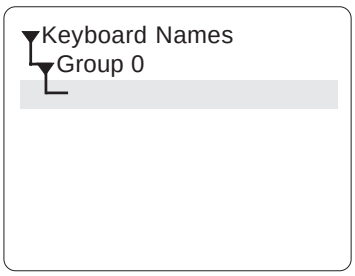


操作時には言語オプションが利用出来ます。ユーザーに関連した表示とヘルプメニューは希望する国の言語で表示されます。

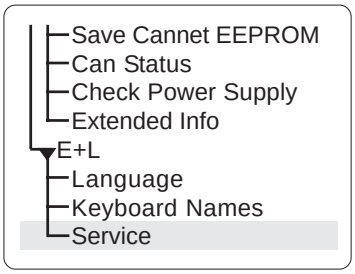
▌ サービスモードでは英語のみ可能です。



基準となる"グループ"名の表示の指示ができます。必要ならば自由にそれぞれの既存のグループの割り当てられた名前を選択できます。



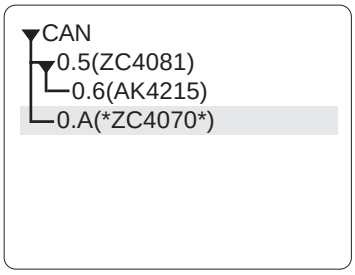
"Acknowledge"を選択し選択バーで背後の位置に適切なグループ名を割り当てます。　一度"承諾"を選び"増加値"か"減少値"をキーで指定した所有の名前を選びそれにより文字を次から次へと確定します。"F》2"キーを使うと場所から場所へ選択できます。指定した名前は"Acknowledge"に保存されます。



"Service"メニューは重要で各国の電話やメールアドレスが記載されています。プログラムの事や疑問があればE+L支店まで連絡できます。

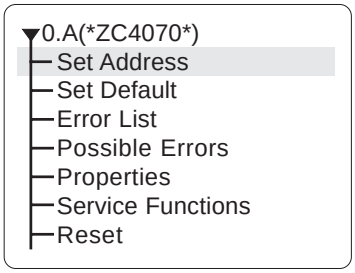
6.2 特定デバイスの設定

次の設定はサービス員のみです。



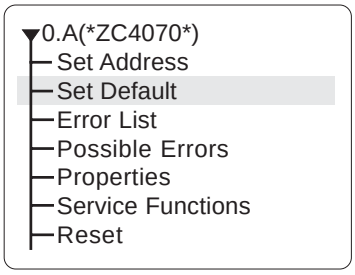
特定のデバイスの設定はデバイスの実行によります。初めの所有のすべてのデバイスは"Show Cannet"メニューと"HELP"キーを押したとき選択されます。デバイスの選択や各種のメニューオプションを持っているのが特徴です。次のリストは表示可能なメニューオプションを表示します。　その設定ではデバイスの選択が可能です。

> デバイスの選択によりメニューのCAN LEDは赤色が点灯します。　メニューを閉じたときCAN-LEDは緑色に点灯します

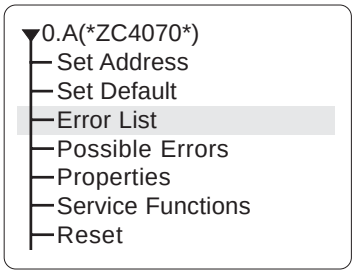


このメニューのパラメータのチェック/ デバイスアドレスの設定ができます。

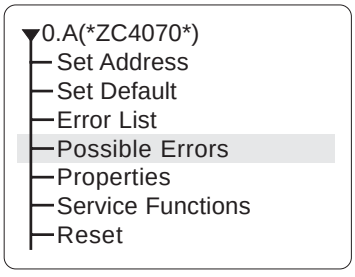
> ここではアドレスの設定はできません、基板上のDIPスイッチがデバイスのアドレス設定用です。アドレスの確認、変更は基板上のDIPスイッチで行ってください。
>
> **例外：**DIPスイッチが0に設定してある場合のみ"Set Address"アドレス設定メニューより変更できます。



デフォルト値はデバイスを選択した時に呼び出します。このデバイスのパラメータの設定はこのような方法でします。このデバイスの今までのパラメータ値は失われます!



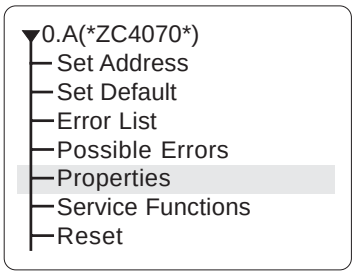
このデバイスにエラーが発生すれば見ることができます。　このエラーは順示されます。一番新しいエラーから表示されます。



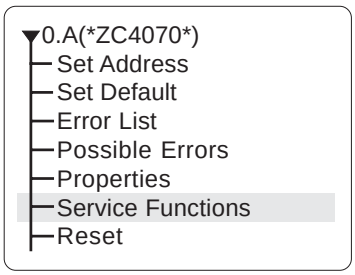
すべてのエラーメッセージは理論上このデバイスで確認でき、区分としては次のエラーメッセージのどちらかです。

Global:　グローバル複数のデバイス上のエラー

Local:　ローカルデバイス仕様のエラー



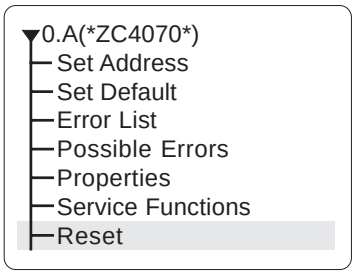
デバイスのプロパティ（ID番号、ソフトウェア番号等）が表示されます。



"Service Functions"メニューオプションは特定の機能を呼び出します。例えば" カメラのキャリブレーション、アクチュエーター、サポートビーム初期化運転など。次のリストはもっとも一般的なメニューオプションです。

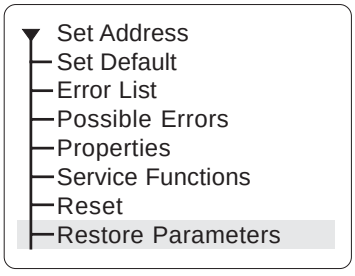
メニューオプション	機能
camera cal. standard	標準カメラのキャリブレーション
camera cal. pattern	カメラパターンキャリブレーション
piv frame calib.	モーターの初期化運転
support calibration	サポートビームの初期化運転
save back parameter	保存したパラメーターレコードの再読み込み
save parameter	パラメーターレコードの保存
device reset	デバイスのリセット
save parameter	Parameter saving
save back param.	Parameter saving in the backup list
set device avail	Start error monitoring
redraw keyboard	Test function for screen refresh
user defind	Numerical service input

実際のプロセスはこのメニューのみで始めることができる。前の作業は該当する説明通りに行わなければなりません。したデバイスが働き続けるためには全体の" 試運転" の見出しの原理を当てはめます。基本的に該当する機器の全体の"Commissioning"試運転セクションは実行しなければなりません。

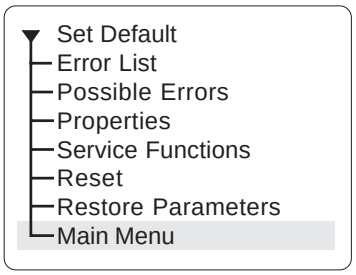


" リセットメニューの選択はガイダーのリセットに使います。パラメータの変更を保存します。

"Restore Parameters"リストアパラメータを使用してオリジナルデータを再読み込みしてパラメータレコードが上書きされます

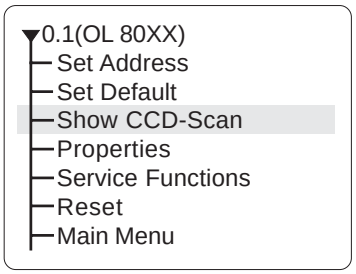


試運転中の再読込コマンドの要求で"Save Cannet EEPROM" が一度実行されます



設定が完成したら"Main Menu"オプションでメインメニューへ戻ってください

センサー信号が波形（現在のポジション値）として表示されます。スキャンは表示中、連続して更新されます。



複数のセンサーが使用可能ならば使用可能ならば"F 1"を押すことによりセンサーを切り替えることができます。

6.3 セルフテスト

セルフテストとは全コマンドステーションのハードウェアとソフトウェアにたいて行われます。

セルフテストは以下の手順で行ってください。:

ワ コマンドステーションの電源を切ってください。

ワ 手動キーを押したままにする。

ワ 操作電源の再投入

最初に全ディスプレイをトリガーとして、表示テストを実行。ディスプレイは暗くなり、故障しているピクセルが判明します。

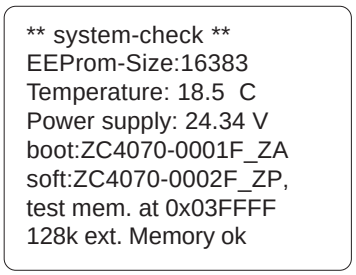
ワ 手動キーを離す

ディスプレイテスト後、以下のテスト結果が表示されます。

"EEProm size" EEPロムのメモリーサイズです(バイト数)

"Temperature" 機能なし

"Power-Supply" 操作電圧の許容範囲内になければなりません(技術データ参照)



"boot" 基本ソフトウェア

"soft" プログラムソフトウェア.

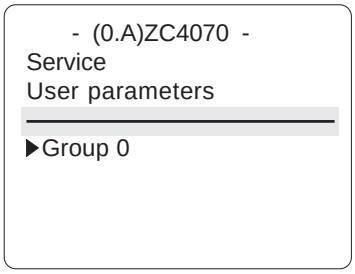
"test. mem. at" 内部RAMメモリー

メモリーが良好ならば最後に"Memory ok"と表示されます。

最後にキーとLEDのテストの実行。コマンドステーションの全LEDが点灯します。

ワ すべてのコマンドステーションのキーを代わる代わる押してください("F 1"から"F 4")。キーを押すとLEDは消えます。すべてのキーを押すと警告表示は消えます。警告表示は消えるとセルフテストは終了し、コマンドステーションは通常操作に戻ります。

6.4 モニタリングの失敗



モニタリング機能にエラーが発生するとアラーム表示が点灯します。

モニタリングの失敗の要因は次の通りです:

→ ヘルプキーを押して下さい。

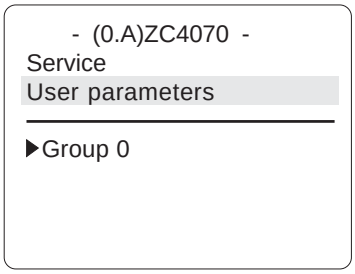
→ 位置選択バーをラインに移動させてください。

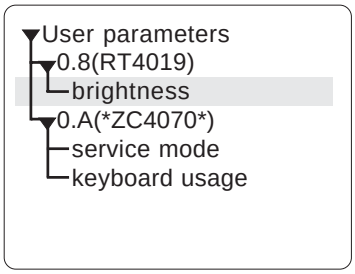
エンターキーを押しながら自動キーを押して下さい。ネットワーク構造は保存されます。始めにエンターキーを離してから自動キーを離してください。一連のキー動作の実行キーを離すことは重要で別のやり方だと保存されません。

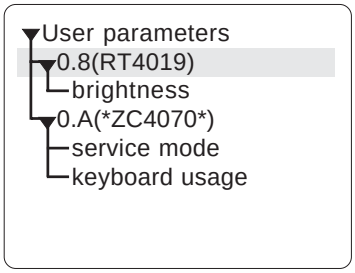
デバイスの監視はパラメーター"..7. used sensor values" and "..8. used add. values"を選択します。

どちらのパラメータも選ばない時にモニタリングは失敗します。

6.5 パラメータの直接設定







パラメーターの直接選択オプションを使用して、10のパラメータの値".2.1. parameter 1" to ".3.0. parameter 10"の表示、変更 (see also appropriate parameter explanation). 割り当ての実行は以下の手順で行ってください:

→ ヘルプキーを押してください

→ "User parameters"ユーザーパラメータ設定メニューを選択してください。

→ エンターキーを押して下さい

→ 要求するパラメータを選択しエンターキーを押してください。

→ パラメータの変更した後はエンターキーを押して下さい。

追加として、一度アドレスを利用可能な機能を選択することにより"Help"キーを押した後明確なサービス機能".3.1. service mode"パラメータを呼び出します。

6.6 ヘルプキーによるエラーの問い合わせ

コマンドステーションにエラーが発生するとアラーム表示が点灯します。エラーの疑いがある場合は、次のように行ってください:

→ ヘルプキーを押して下さい。

→ デバイスグループに１または複数のエラーが起こった場合点灯します。この例では"Group 0"グループ０が点滅します。

→ 点滅しているデバイスグループを選択してエンターキーを押して下さいこのグループのすべてのモニターデバイスのリストが表示されます。

→ アップ/ダウンキーでデバイスの後ろに点滅する矢印(>)がでるまで探してください。矢印の後ろでエラーがテキストで表示されます。

必要であれば点滅している矢印を選択してヘルプキーを押して下さい。テキストの代わりにエラー番号が表示されます。ヘルプキーを再度押すとテキスト表示に戻ります。

→ 自動、センター、手動の３つのキーからどれかを押してヘルプキーを終了してください。

幅測定時左右のサポートビームの位置と同時に関連するセンサー信号を測定します。カメラまたはワイドハンドセンサー時のサポートビームはありません。左右のサポートビームの位置シュミレーションされます。

この時、エラーリクエスト画面での左右のサポートビームの後にエミネーション(模範)を表す"E"が表示されます。

6.7 カラーラインセンサーでのガイディングモード選択

カラーセンサーのガイド基準は自動的に学習されます。ガイド基準の設定は中央のオレンジ色の光点(設定位置)の位置で行われます。エンターキーと"F1"キーを同時に押して下さい。

After approx. 約１秒でキャンセルします。ここで必要な点は該当するカラーラインセンサーの自動学習"Automatic learning"パラメータです。この点に関しては、センサーの説明書の該当する部分を再度読んで下さい。

7.技術データ

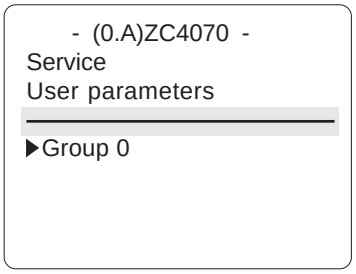
操作電圧 通常電圧 通常範囲 (リップル含む)	 24 V DC 20-30 V DC
入力電流	200 mA
周囲温度	10 -C to +50 -C
保管温度	- 25 -C to +80 -C
CAN バスレベル	5 V (potential-free)
CAN ボーレイト	250 kBaud
重量	約 0.5 kg
寸法	図面参照
防護クラス コマンドステーションケース 埋込型コマンドステーション (内蔵された状態)	 IP 54 IP 54
操作言語	独語 英語 仏語 伊語 西語 ポルトガル語 日本語
パラメータ設定言語	英語

技術データは予告無く変更される場合があります。

ウェブコントロールエンジニアリング（株）
〒923-1201　石川県能美郡辰口町カ２６
電話 (0761) 51 4335
fax (0761) 51 4540

Erhardt + Leimer GmbH
Post box 10 15 40
D-86136 Augsburg
Telephone (0821) 24 35-0
Telefax (0821) 24 35-666

6.4 モニタリングの失敗



モニタリング機能にエラーが発生するとアラーム表示が点灯します。

モニタリングの失敗の要因は次の通りです:

→　ヘルプキーを押して下さい。

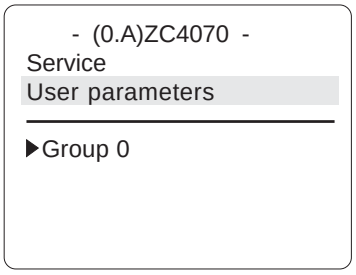
→　位置選択バーをラインに移動させてください。

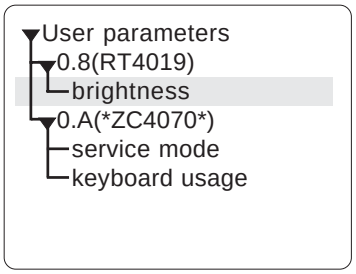
エンターキーを押しながら自動キーを押して下さい。ネットワーク構造は保存されます。始めにエンターキーを離してから自動キーを離してください。一連のキー動作の実行キーを離すことは重要で別のやり方だと保存されません。

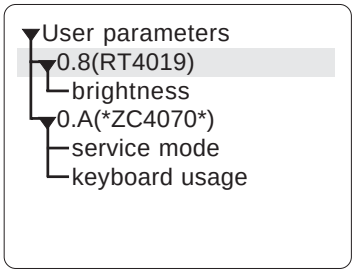
デバイスの監視はパラメーター"..7. used sensor values" and "..8. used add. values"を選択します。

どちらのパラメータも選ばない時にモニタリングは失敗します。

ユーザーパラメータ







パラメーターの直接選択オプションを使用して、１０のパラメータの値".2.1. parameter 1" to ".3.0. parameter 10"の表示、変更 (see also appropriate parameter explanation). 割り当ての実行は以下の手順で行ってください:

→　ヘルプキーを押してください

→ "User parameters"ユーザーパラメータ設定メニューを選択してください。

→　エンターキーを押して下さい

→　要求するパラメータを選択しエンターキーを押してください。

→　パラメータの変更した後はエンターキーを押して下さい。

追加として、一度アドレスを利用可能な機能を選択することにより"Help"キーを押した後明確なサービス機能".3.1. service mode"パラメータを呼び出します。